

## Compte Rendu

Le bloc référence nous permet de donner une valeur (en mm) de la distance souhaité. Pour revenir à l'origine, on doit rentrer dans ce "bloc référence" la valeur 220mm pour se retrouver à la position 0.

**Dépassement** = (Valeur max - Valeur finale) / Valeur finale -->  $(108 - 100) / 100 = 0,08 \rightarrow 8\%$

$t_{pic} = 134\text{ms}$

$z = 0.6$

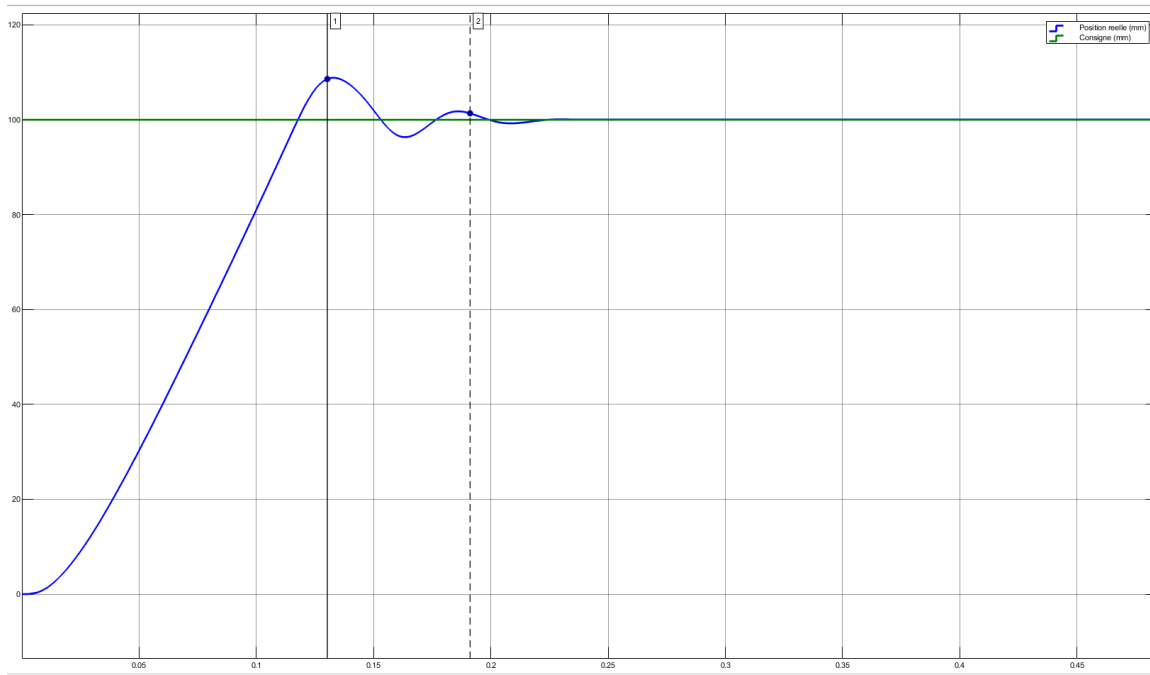
$T_{pic} = \pi / \omega_0 * \sqrt{1-z^2} = 0.133$  On cherche  $\omega_0$

$\omega_0 = \pi / t_{pic} * \sqrt{1-z^2}$  soit  $\omega_0 \rightarrow 3,14 / 134 * 10^{-3} * \sqrt{1-(0.6)^2} = \mathbf{29,53 \text{ rad/s}}$

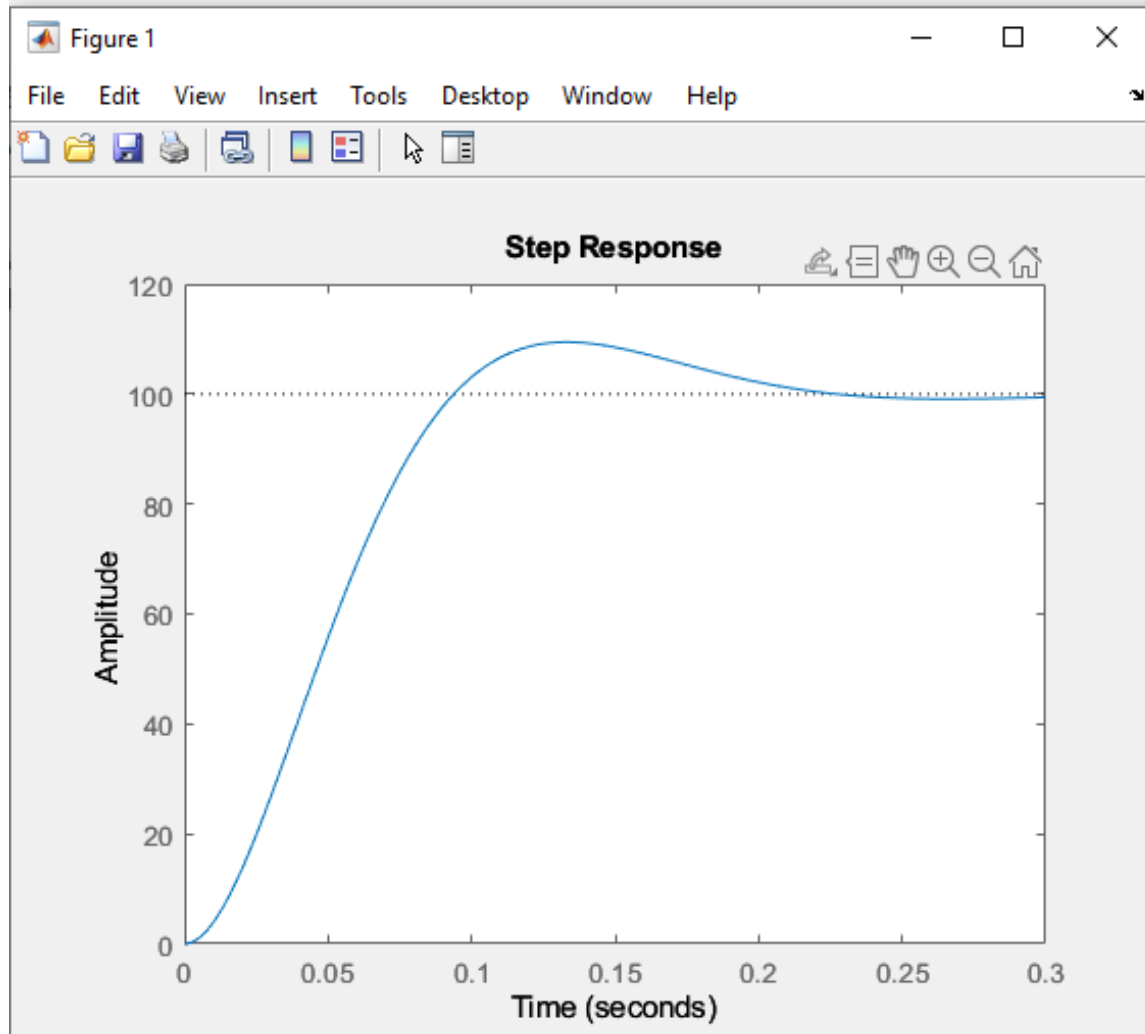
$\omega_0 = 29,3 \text{ rad/s}$

Gain statique  $K = (V_s \text{ inf} - V_{init}) / (E_{final} - E_{init}) = (100 - 0) / (100 - 0) = 100/100 = 1$

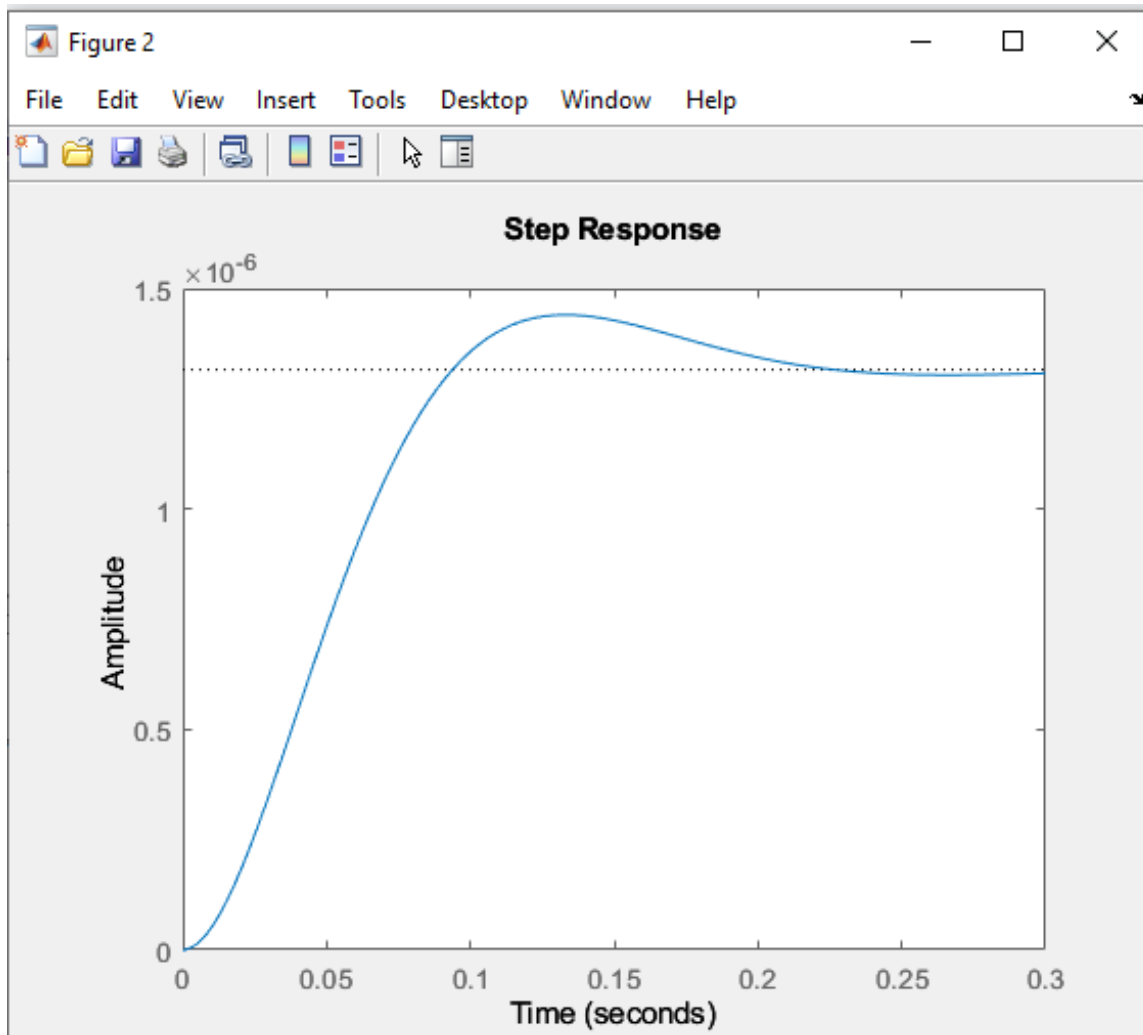
$K = 1$

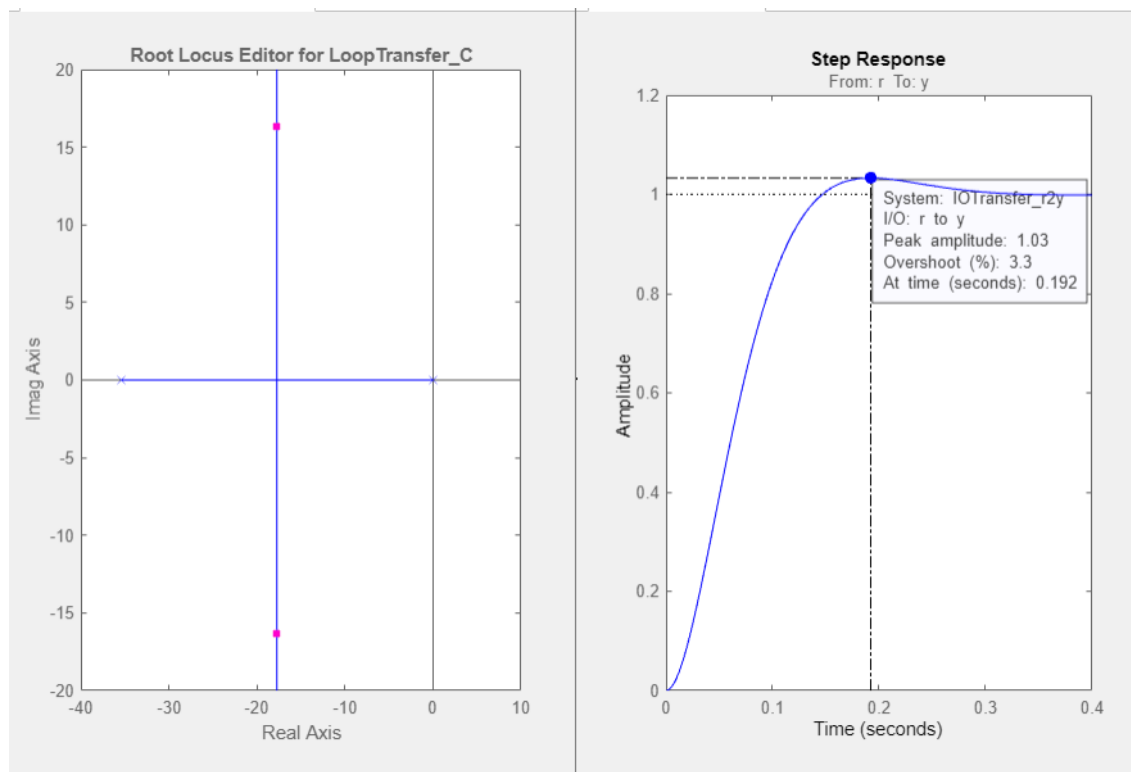


BF:

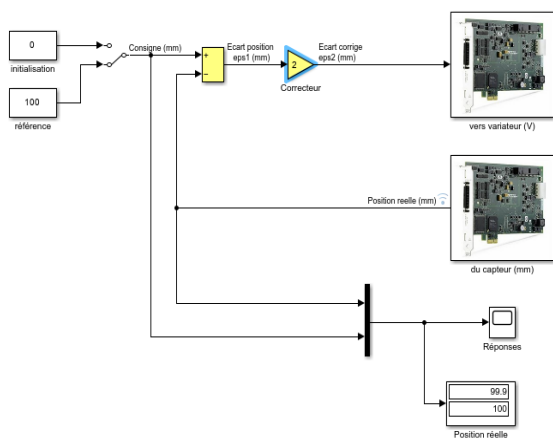


BO:





Correcteur = 2



Axe linéaire

